

**LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : PROSIDING**

1. Judul Artikel : Research of smart real-time robot navigation system
2. Jumlah Penulis : 4 orang
3. Penulis Artikel Ilmiah : Budi Rahmani , A. Harjoko, T. K. Priyambodo, H. Aprilianto
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Forum Ilmiah
- a. Nama Seminar/Conference : AIP Conference Proceedings 2016
 - b. ISSN/e-ISSN/ISBN : 978-0-7354-1354-2
 - b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : 1707, No. 1, 2016
 - d. Penerbit : American Institute of Physics
 - e. Halaman/Jumlah halaman : 060001-1 s.d. 060001-8
 - f. Tautan prosiding/artikel : <https://s.id/cuJ6r>
6. Kategori forum Artikel Ilmiah
- Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 - Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE
 - Prosiding Internasional
 - Prosiding Nasional

7. Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus	Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	3	2.5	1.5	1	2.6
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	7.5	4.5	3	8.5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	7.5	4.5	3	8.5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	9	7.5	4.5	3	8
Total = (100%)	30	25	15	10	27.6
Nilai sesuai kontribusi pengusul sebagai : Ketua (Penulis Pertama)		60%	= 16.56		

Catatan reviewer:

1. Unsur artikel secara substansi lengkap dan sesuai standar penulisan paper serta tdk terindikasi plagiarisme
2. Ruang lingkup pembahasan sesuai bidang ilmu, kedalaman pembahasan baik serta analisis cukup komprehensif
3. Kemutakhiran informasi baik, mayoritas menggunakan rujukan dari jurnal dan cukup up to date. Kualitas penerbit baik, namun tidak open access

Yogyakarta, 1 Februari 2020
Reviewer 1,



Dr. Emy Setyaningsih, S.Si., M.Kom.
NIDN. 0530107201
Unit Kerja: Prodi. Sistem Komputer pada
Institut Sains & Teknologi AKRPIND

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : PROSIDING

1. Judul Artikel : Research of smart real-time robot navigation system
2. Jumlah Penulis : 4 orang
3. Penulis Artikel Ilmiah : Budi Rahmani , A. Harjoko, T. K. Priyambodo, H. Aprilianto
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Forum Ilmiah
- a. Nama Seminar/Conference : AIP Conference Proceedings 2016
 - b. ISSN/e-ISSN/ISBN : 978-0-7354-1354-2
 - b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : 1707, No. 1, 2016
 - d. Penerbit : American Institute of Physics
 - e. Halaman/Jumlah halaman : 060001-1 s.d. 060001-8
 - f. Tautan prosiding/artikel : <https://s.id/cuJ6r>
6. Kategori forum Artikel Ilmiah
- Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 - Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE
 - Prosiding Internasional
 - Prosiding Nasional

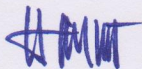
7. Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Artikel Ilmiah				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus	Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	3	2.5	1.5	1	3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	7.5	4.5	3	8
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	7.5	4.5	3	8
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	9	7.5	4.5	3	9
Total = (100%)	30	25	15	10	28

Catatan reviewer:

93% bagian sudah memenuhi kriteria yang seharusnya

Merauke, 30-1 2020
 Reviewer 2,



Dr. Heru Ismanto, S.Si., M.Cs.
 NIDN. 1220047101
 Unit kerja: Prodi : Teknik Informatika pada
 Universitas Musamus Merauke

HASIL PENGECEKAN PLAGIARISME PAPER -AIP_CONFERENCE - (Tanggal pengecekan 6 Feb 2020)
HASIL = 4 % PLAGIARISM

The screenshot shows the Grammarly plagiarism checker interface. The main document title is "P06-1-4940854-Sample". The document content includes a link to a ResearchGate publication, a description of the paper as a conference paper in AIP Conference Proceedings, and the DOI: 10.1063/1.4940854. The plagiarism checker shows a 4% overall plagiarism rate. A detailed view of a match shows that 1% of the text matches the source "RAMAN SPECTROSCOPY STUDY OF THE N..." by Gobato, Ricardo, et al. The interface also displays various quality metrics on the right side, such as Overall score (84), Correctness (16 alerts), Clarity (Very clear), Engagement (Very engaging), and Delivery (Just right). The bottom of the interface shows a word count of 665 words and a notification that formatting tools are disabled.

P06-1-4940854-Sample

See discussions, stats, and author profiles for this publication at:
<https://www.researchgate.net/publication/313265327>

Research of smart real-time robot navigation system

Conference Paper in AIP Conference Proceedings · February 2016

DOI: 10.1063/1.4940854

4% Plagiarism Back to all alerts

1% of your text matches this source:

RAMAN SPECTROSCOPY STUDY OF THE N...

Reference data – click to copy in MLA format
Gobato, Ricardo, et al. "RAMAN SPECTROSCOPY STUDY O..."

1 MATCH

- MakaraSankranti.pdf - See dis... — www.coursehero.com
- Body part boosting model fo... — www.sciencedirect.com

Overall score **84**
See performance

Goals
5 of 5 set

All alerts

Correctness
16 alerts

Clarity
Very clear

Engagement
Very engaging

Delivery
Just right

Get Expert Writing Help **NEW**

Plagiarism **4%**

Formatting tools are disabled. Try Grammarly for MS Office.

665 words

3:20 PM
2/6/2020